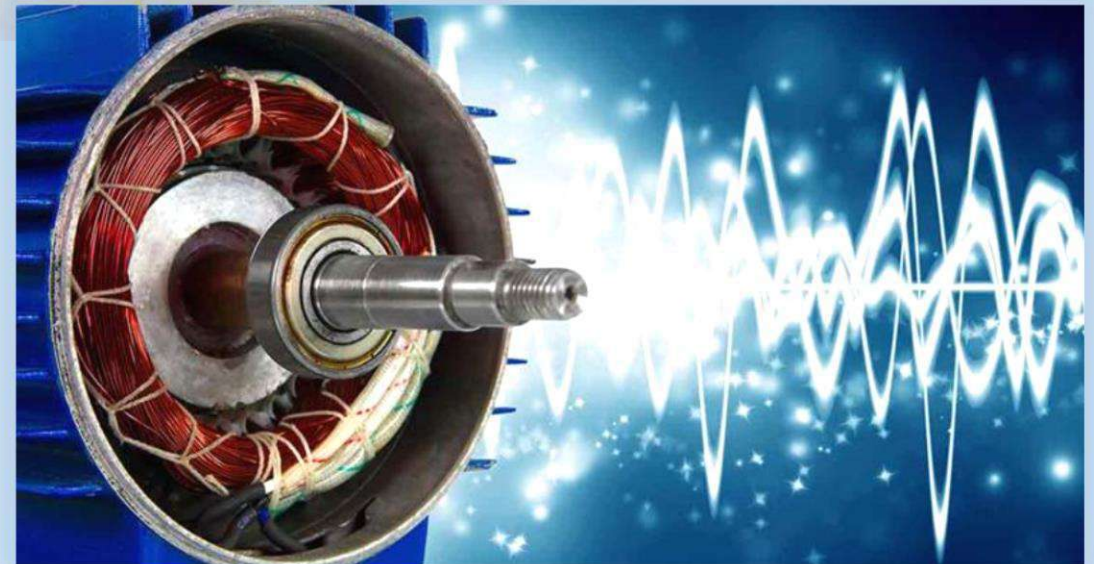
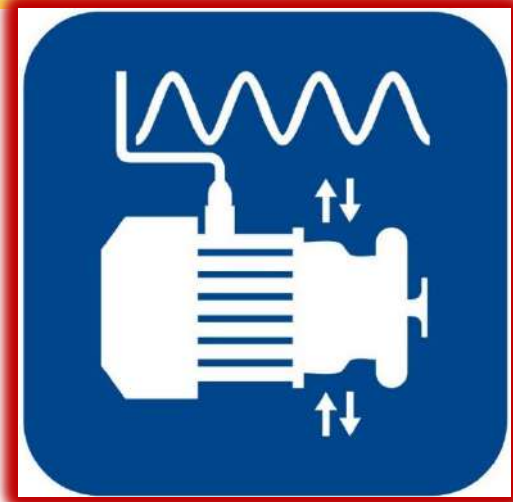


شرکت تجهیزات اندازه گیری و ابزار دقیق بهروز

عنوان آموزش: تست ارتعاش در موتورهای الکتریکی

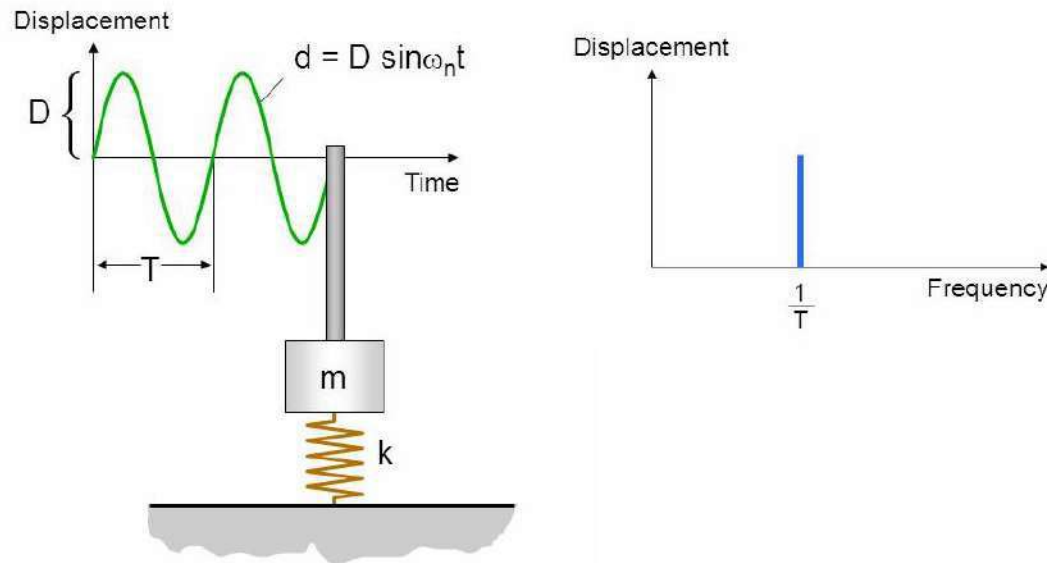
دپارتمان آموزش



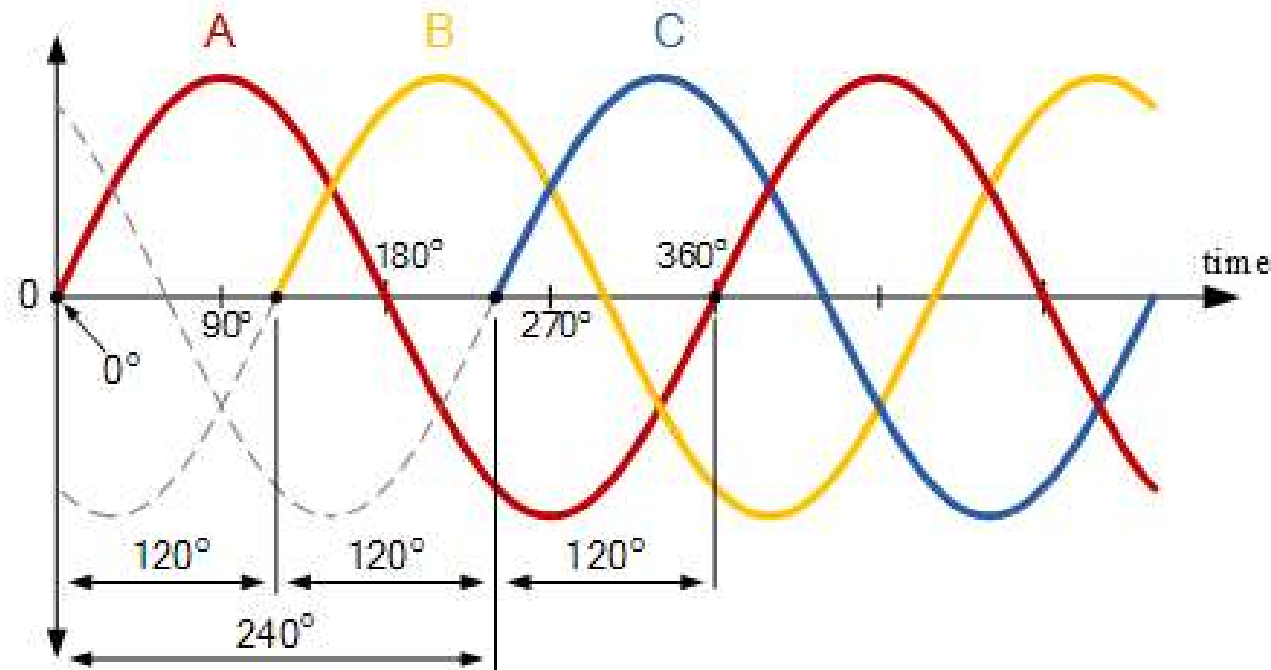
در تمامی صنایع و کارخانجات در حدود ۹۰٪ تجهیزات از نوع دوار بوده (الکتروموتورها، فن ها، پمپ ها و.....) که این تجهیزات نیاز به یک برنامه منظم و دقیق تعمیر و نگهداری دارند. یکی از مهم ترین تست ها در روی این تجهیزات در چک لیست تعمیرات دوره ای تست ارتعاش می باشد.

ارتعاش: ارتعاش به نوعی از حرکت در سیستم های دورانی و دینامیکی گفته می شود که به صورت نوسانی بوده و در یک سیکل تکرار می شود.

Simplest Form of Vibrating System



ویژگی ها و پارامترهای حرکت ارتعاشی :



۱- دامنه (Amplitude)

۲- فرکانس (Frequency)

۳- سرعت (Velocity)

۴- شتاب (Acceleration)

۵- میزان جابجایی (Displacement)

۶- فاز و زاویه اختلاف فاز (Phase difference angle)

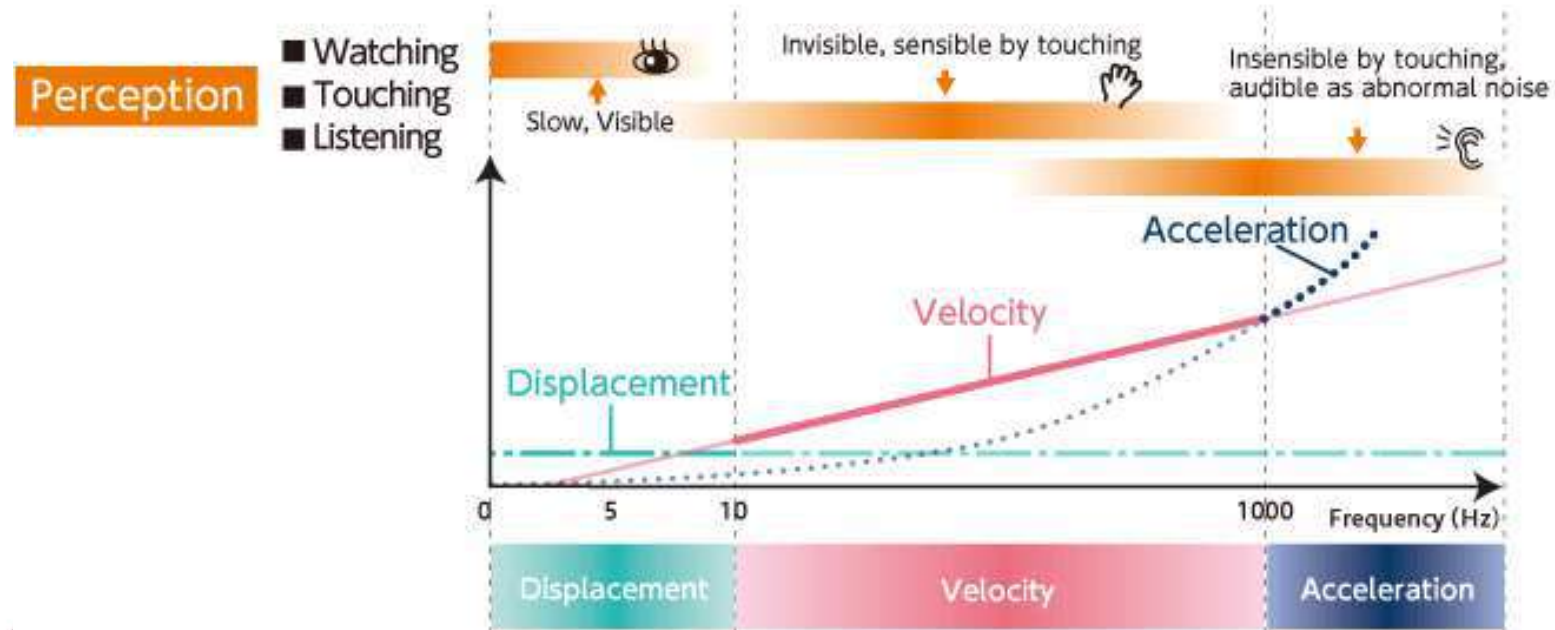


حرکت ارتعاشی بر اساس درک هر فرد:

۱- حرکت ارتعاشی آهسته و قابل دیدن

۲- حرکت ارتعاشی غیر مرئی اما قابل لمس

۳- حرکت ارتعاشی غیر مرئی و غیر قابل لمس اما قابل شنیدن به عنوان صدای غیر عادی

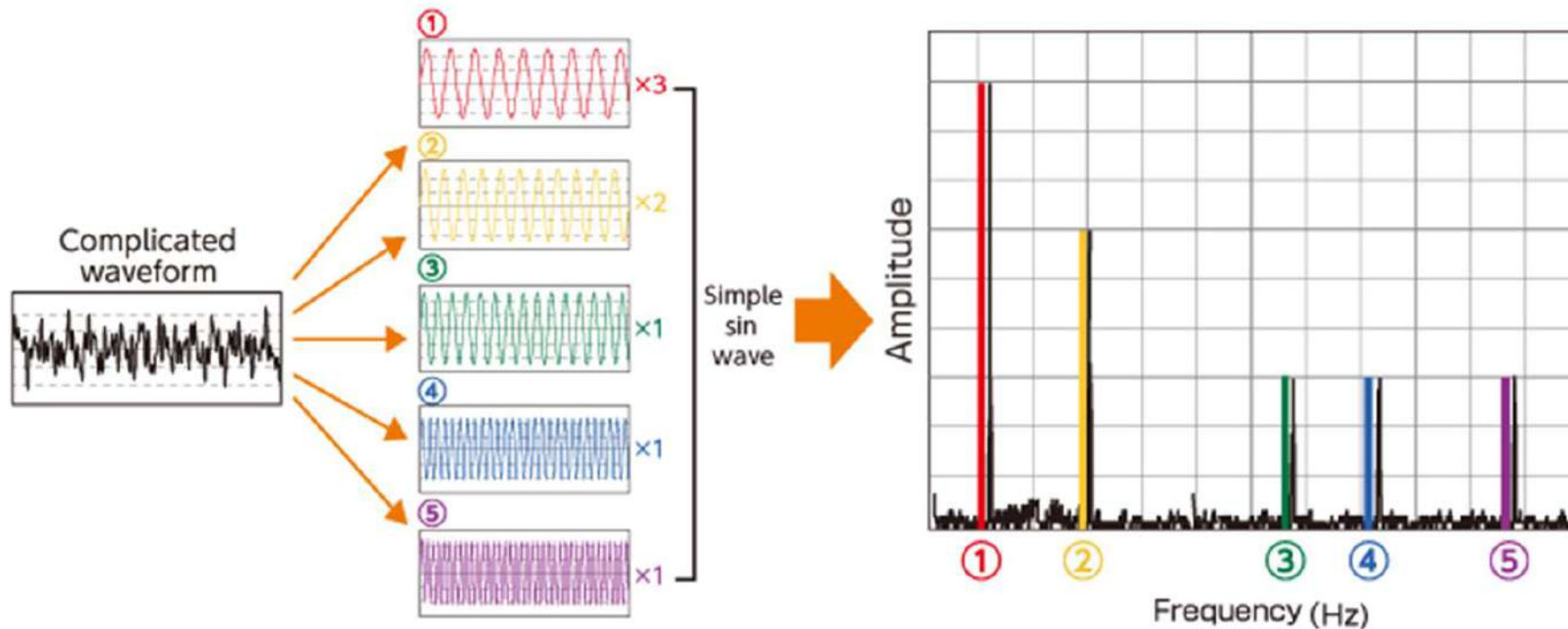


خطاهای شناسایی شده از طریق تکنیک های تحلیل ارتعاش

تکنیک آنالیز ارتعاش قادر است تقریباً تمام عیوب یک ماشین را شناسایی کند. در نتیجه، تجزیه و تحلیل گاه به گاه نیاز به روش های تکمیلی برای تأیید تشخیص دارد. موارد زیر رایج ترین خطاهایی هستند که تحلیل ارتعاش شناسایی می کند:

- عدم تعادل
- خرابی بلبرینگ
- شلی مکانیکی
- عدم هم محوری و راستایی
- رزونانس و فرکانس های طبیعی
- خطاهای الکتریکی در موتورها
- خرابی گیربکس

ارتعاش موتورهای الکتریکی معمولاً ترکیبی از چند سیگنال می باشد که جهت تحلیل آن از بسط سری فوریه یا تحلیل FFT استفاده می نمایم.



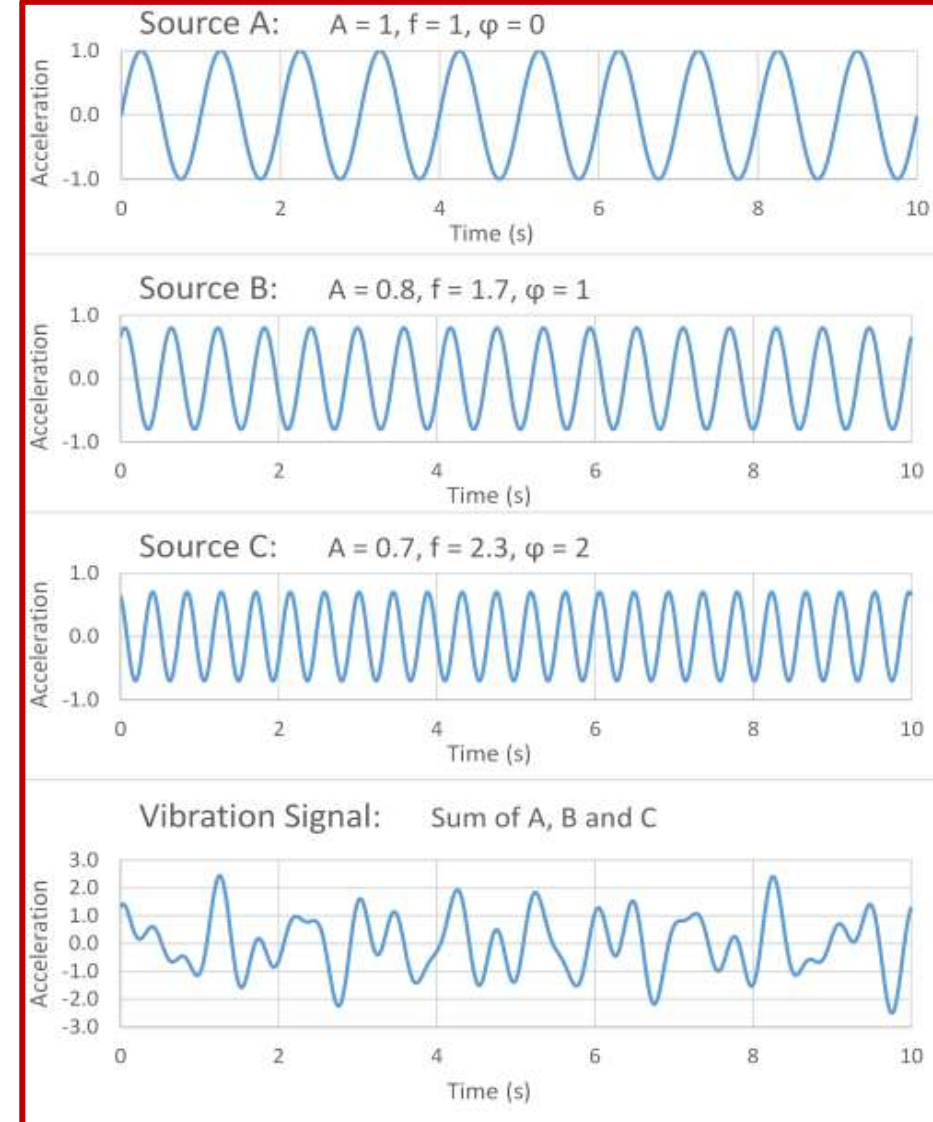
Fourier Series - The Fourier Coefficients

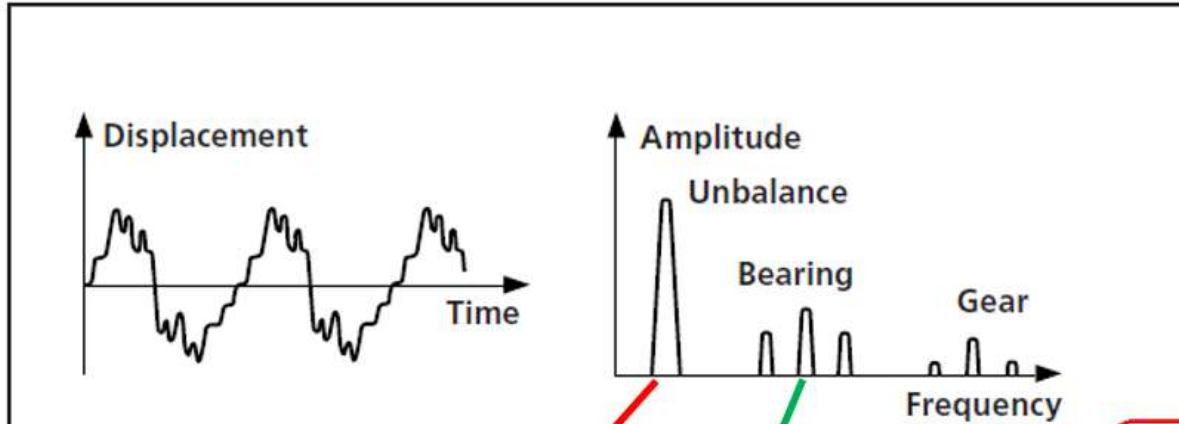
$$g(t) = a_0 + \sum_{m=1}^{\infty} a_m \cos\left(\frac{2\pi mt}{T}\right) + \sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin\left(\frac{2\pi nt}{T}\right)$$

$$a_0 = \frac{1}{T} \int_0^T f(t) dt$$

$$a_m = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \cos\left(\frac{2\pi mt}{T}\right) dt$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin\left(\frac{2\pi nt}{T}\right) dt$$

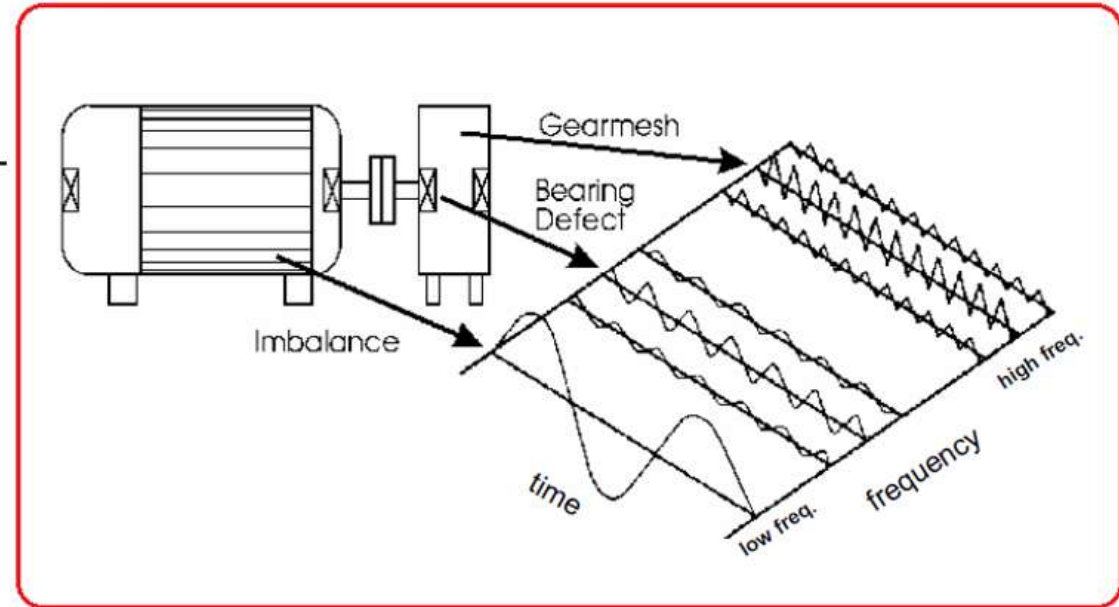




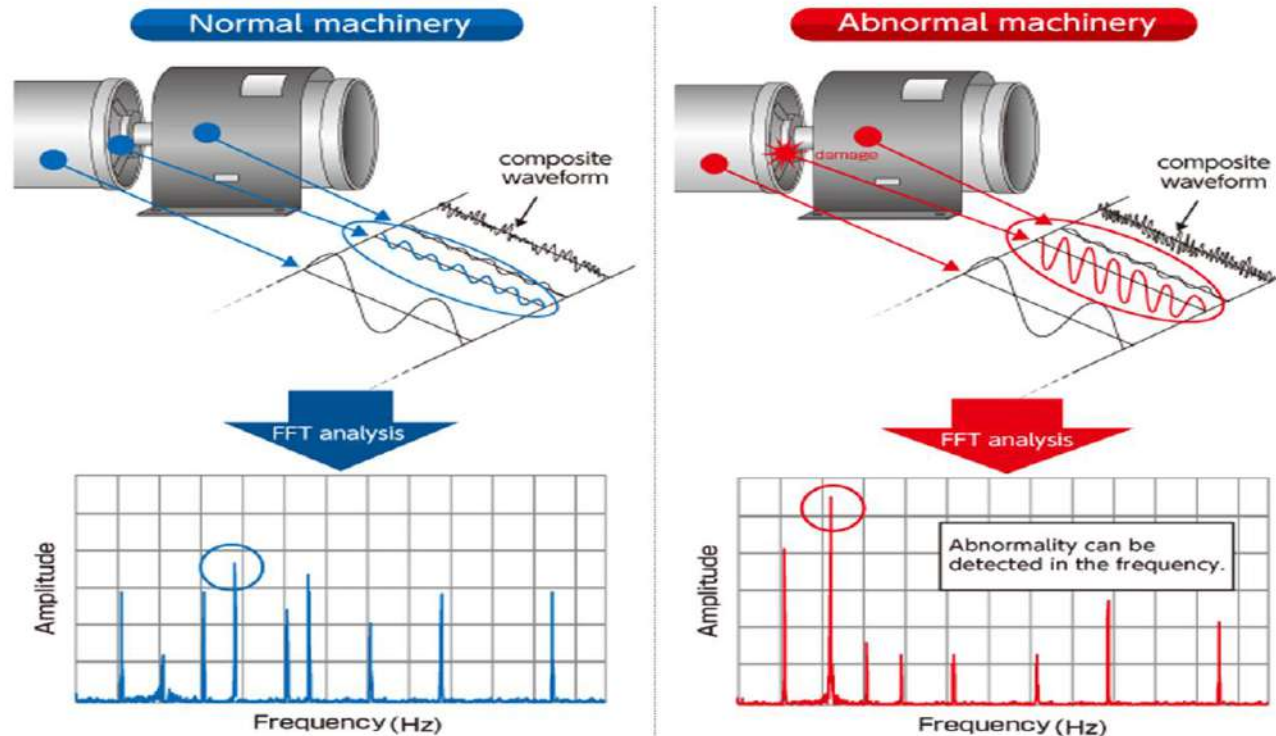
Low frequency

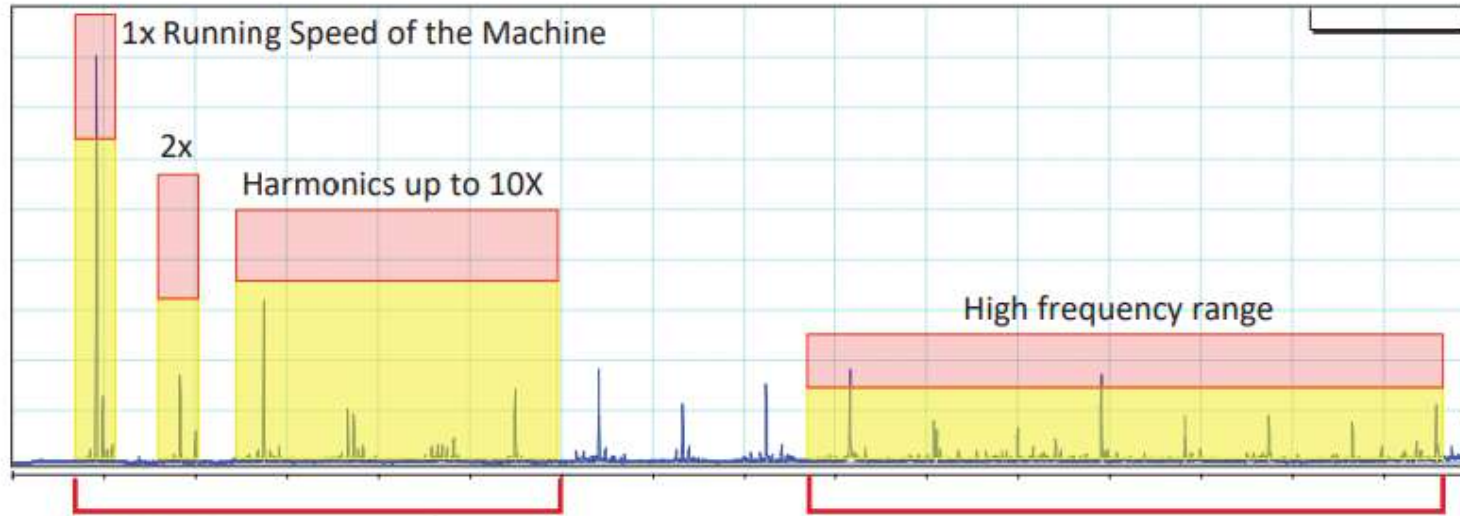
Medium frequency

High frequency

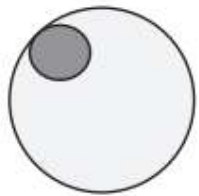


هنگامی که یک ماشین به طور غیرعادی کار می کند، به عنوان مثال به دلیل عدم تعادل یا آسیب یاتاقان، ارتعاشات مختلفی ایجاد می کند که با استفاده از FFT قابل تشخیص است.

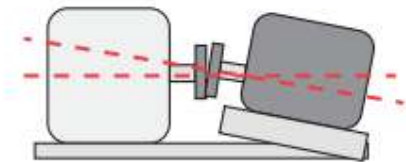




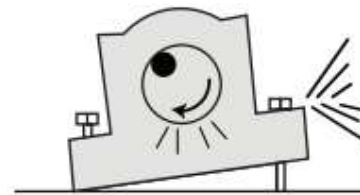
Imbalance



Misalignment



Looseness



Bearing Fault



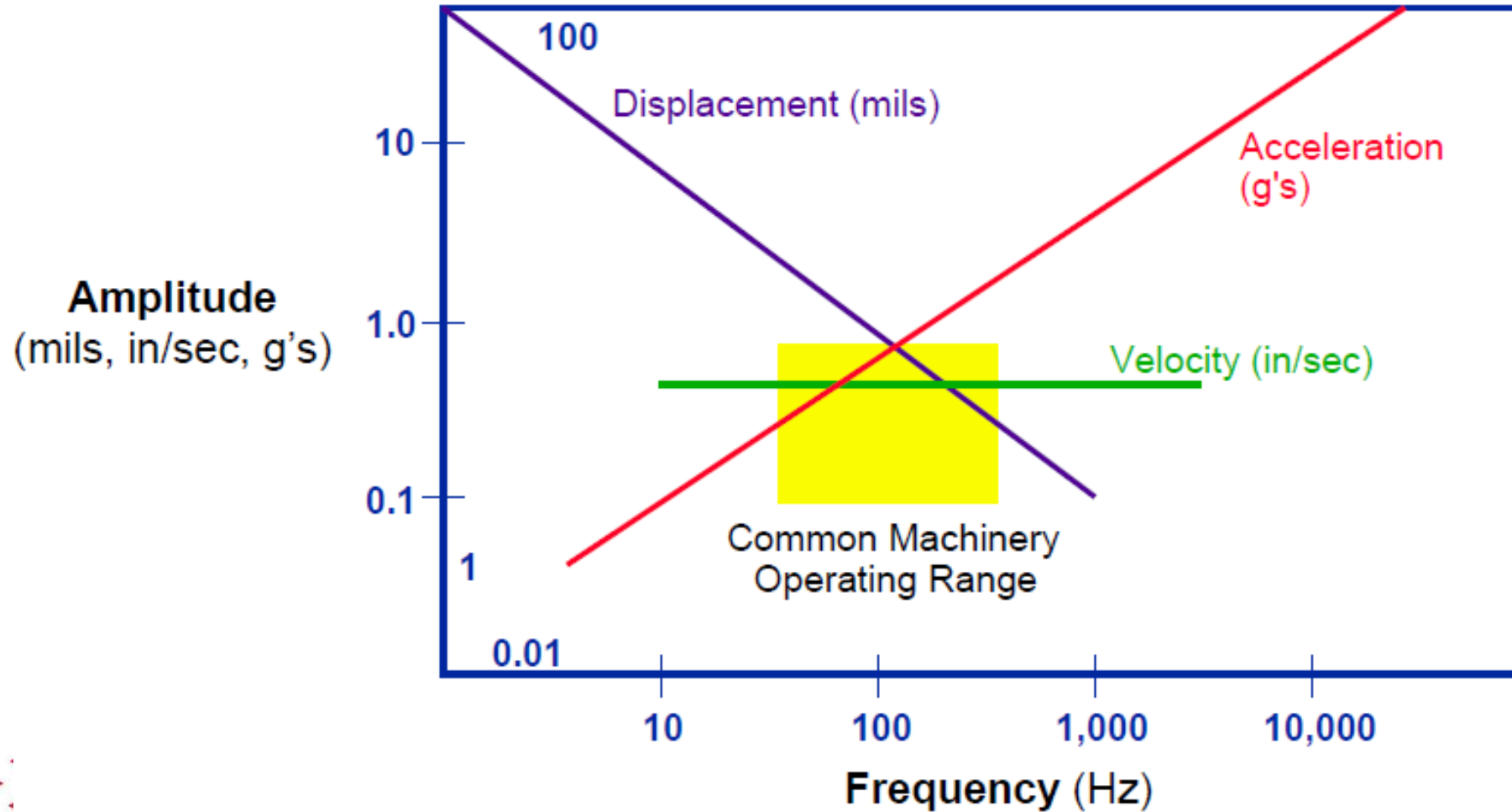


پارامترهای مورد سنجش در تست ارتعاش:

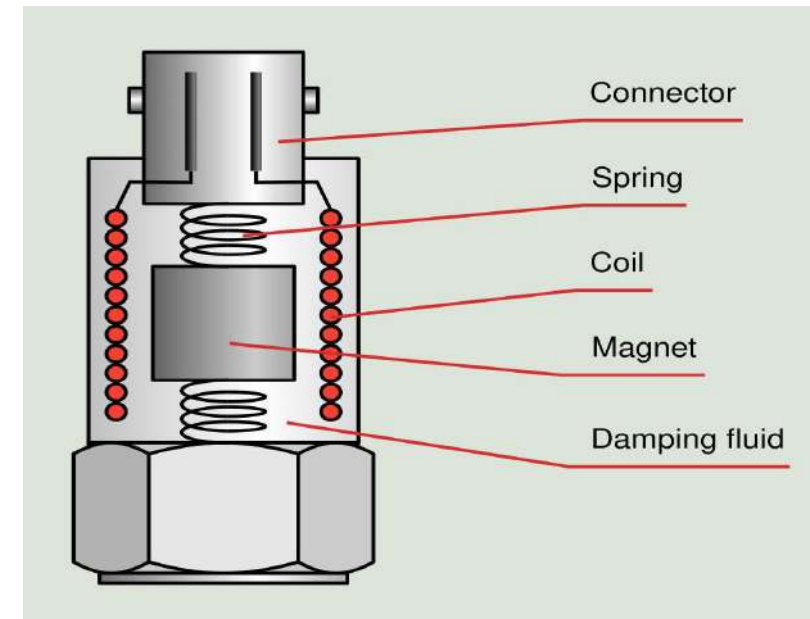
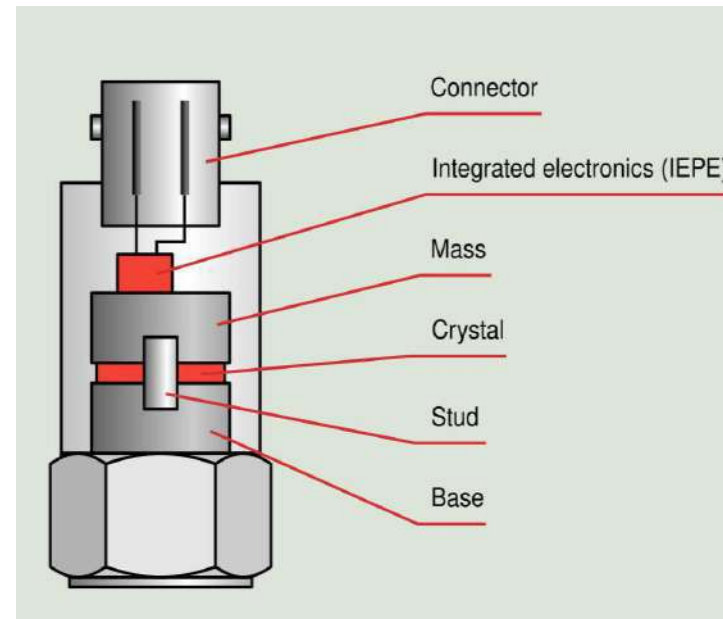
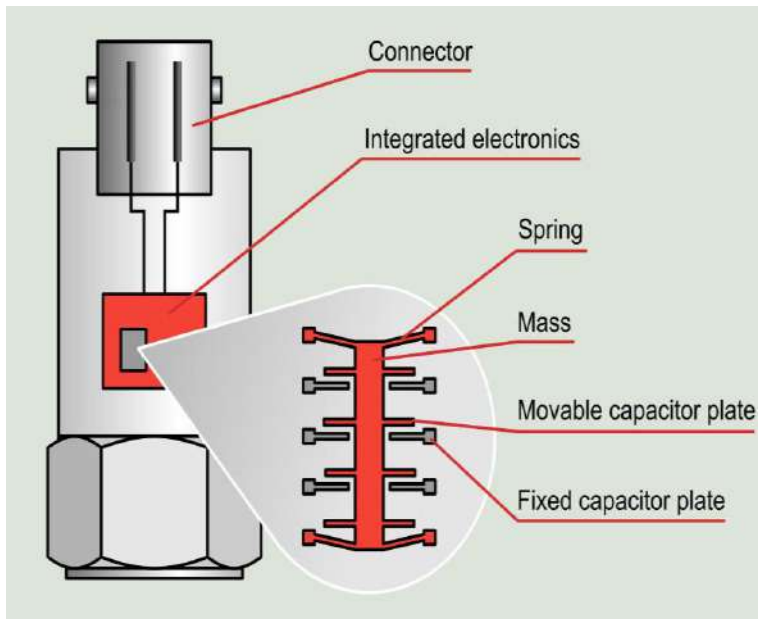
۱- سرعت (Velocity)

۲- شتاب (Acceleration)

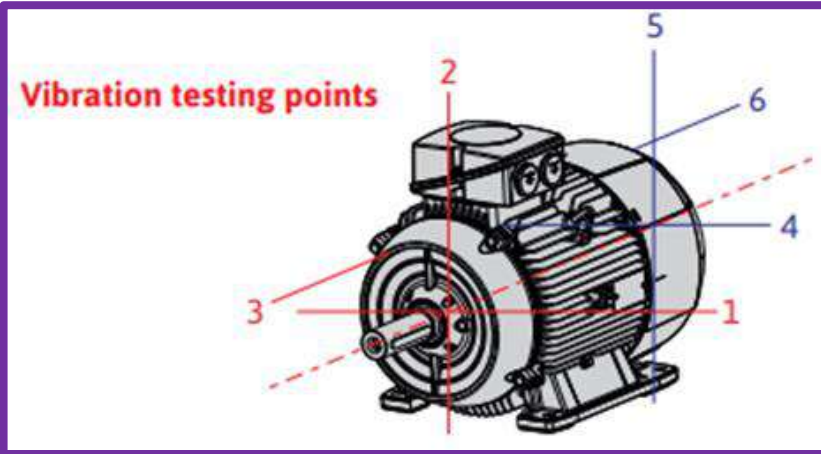
۳- میزان جابجایی (Displacement)



سنسور پیزو الکترونیک (Piezoelectric Sensor)



نکات و دستور العمل های انتخاب موقعیت محل سنسور دستگاه تست ارتعاش:



۱- نصب سنسور در روی خط مرکزی محوری شفت

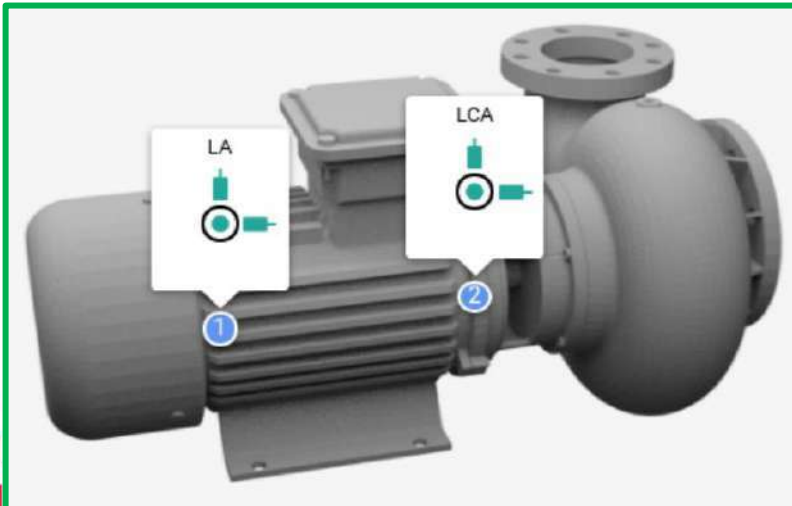
۲- اندازه گیری در روی محور افقی بلبرینگ ویاتاقان

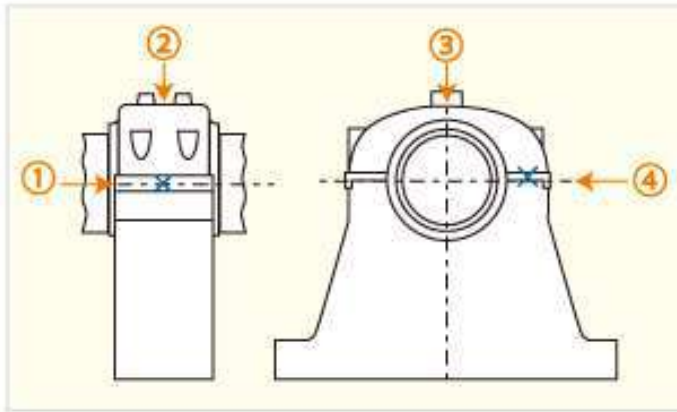
۳- اندازه گیری در روی محور عمودی بلبرینگ ویاتاقان

۴- حداقل تاثیر از شرایط خارجی

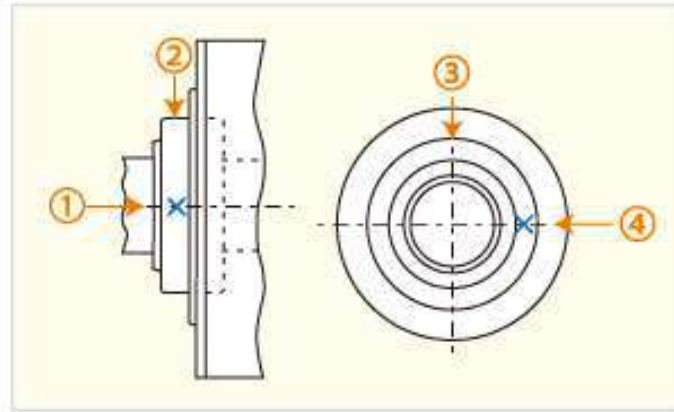
۵- حداکثر تاثیر پذیری به شرایط غیر طبیعی

۶- حداقل تزیف سیگنال اندازه گیری شده (تلرانس سیستم)

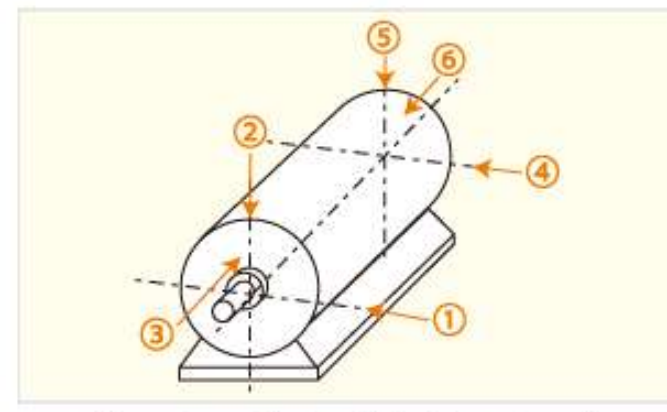




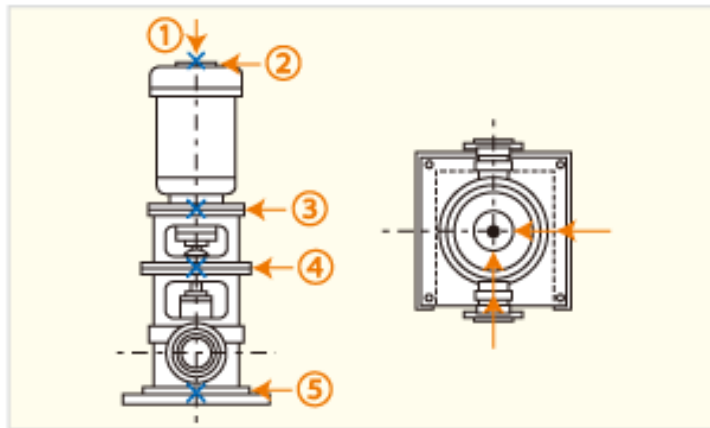
Measuring point of bearing stand



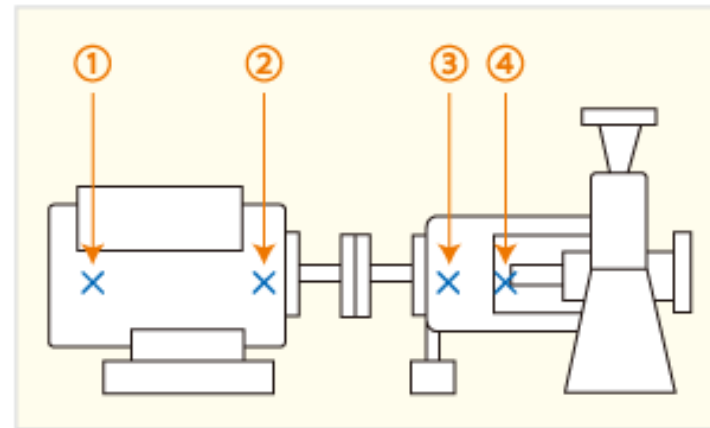
Measuring point of built-in bearing



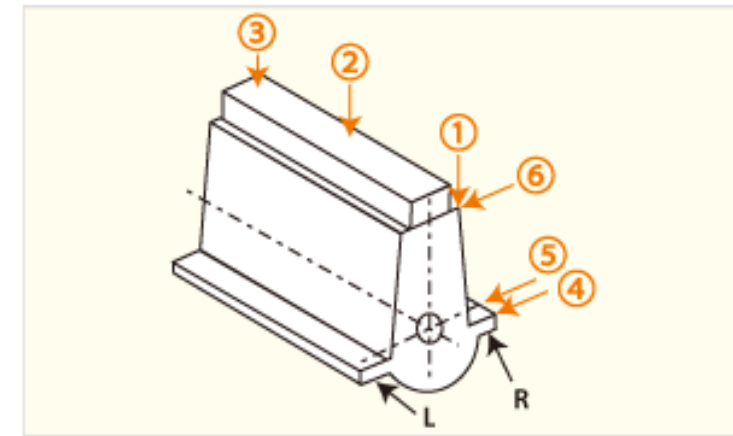
Measuring point of small electric equipment



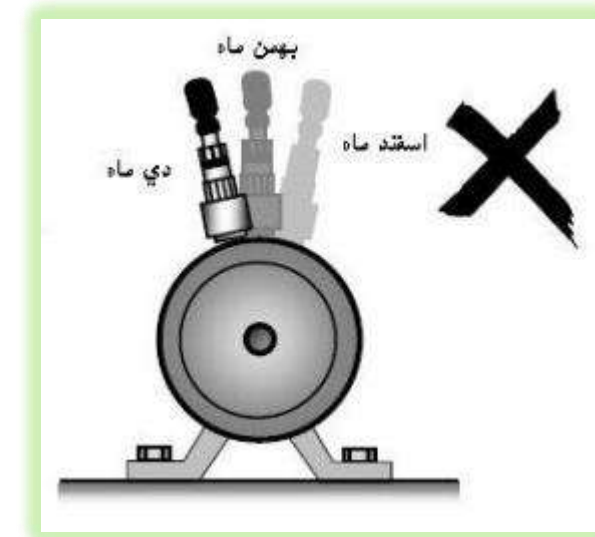
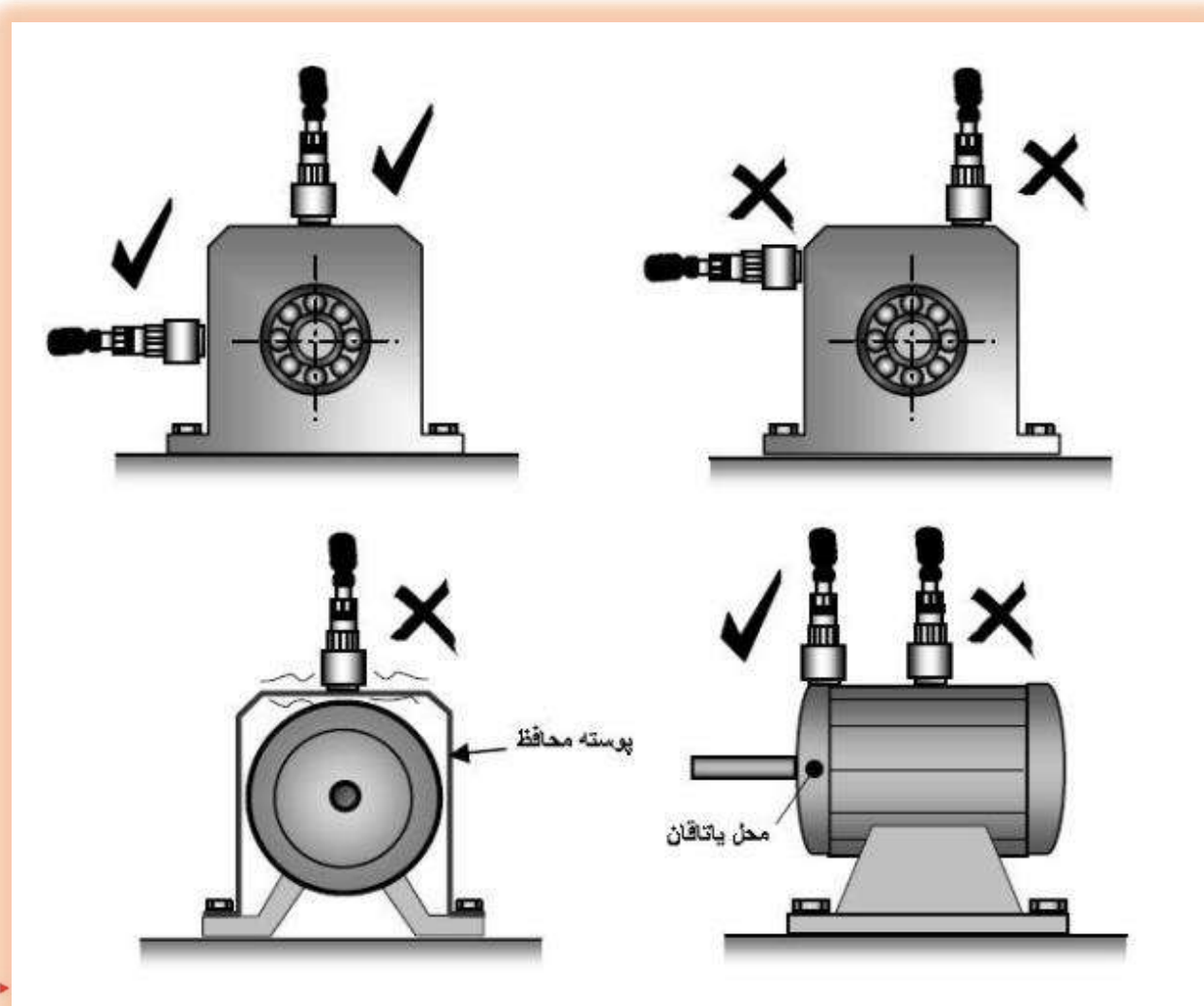
Measuring point of vertical machine

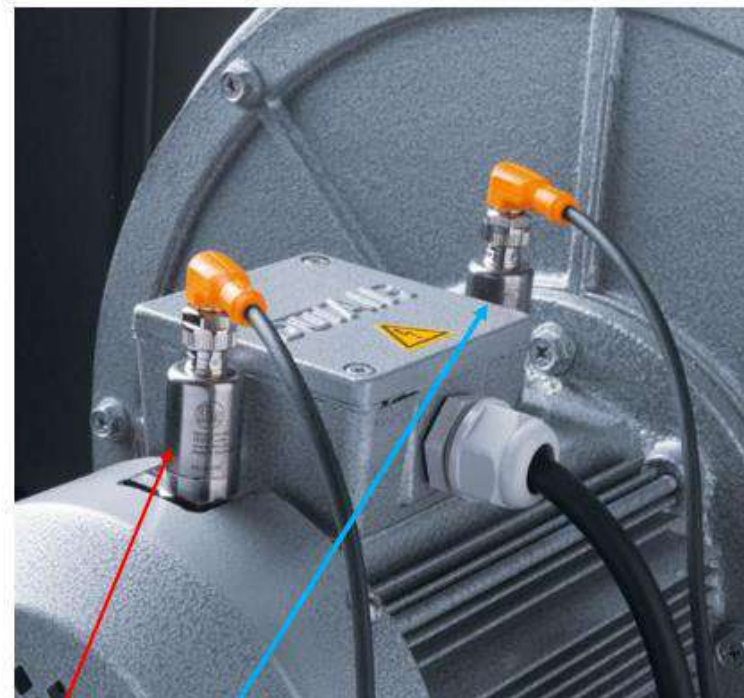
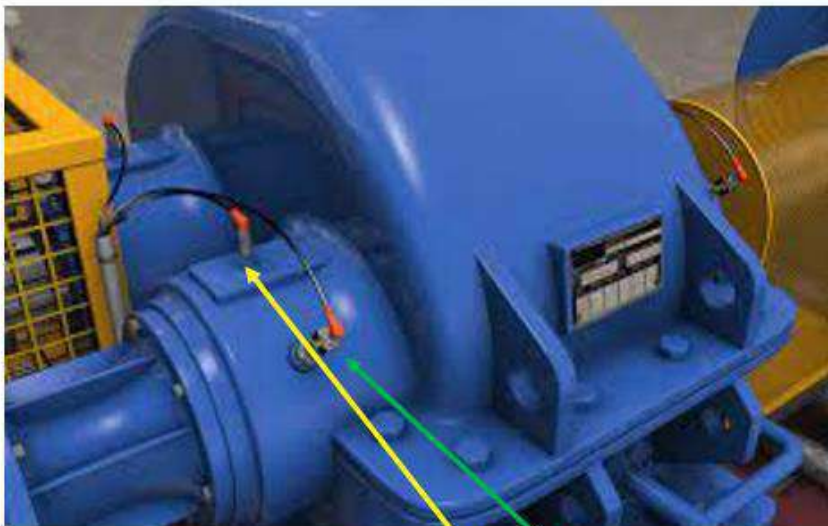


Measuring point of cantilever type pump



Measuring point of reciprocating engine



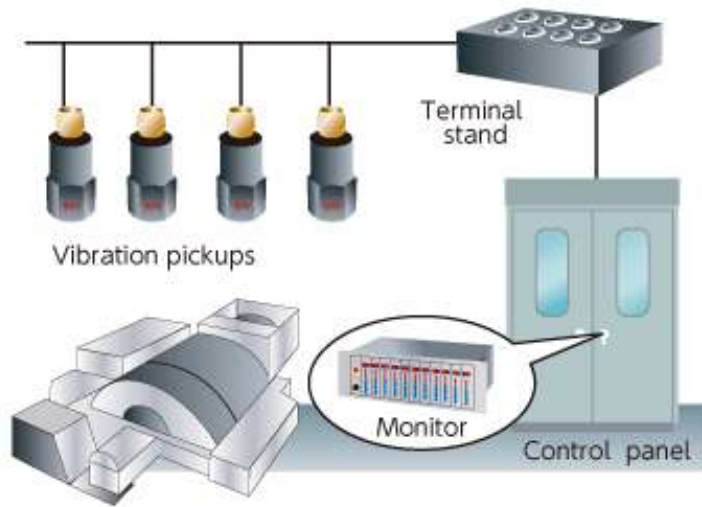


سنسورهای تست ارتعاش

سیستم پایش وضعیت تست ارتعاش به دو صورت زیر انجام می شود:

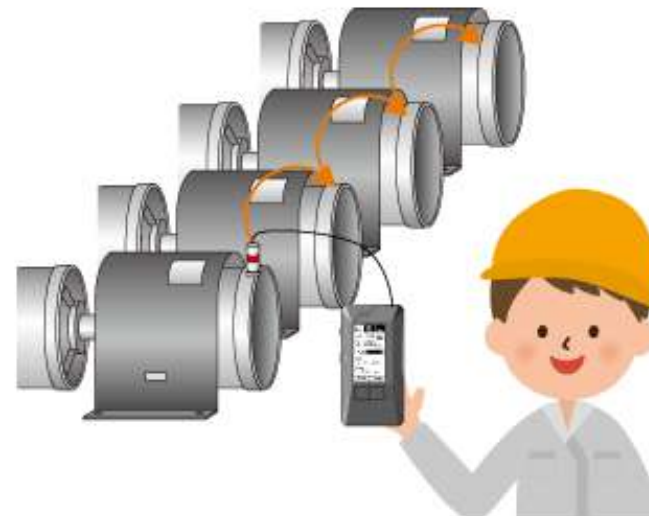
Permanent online vibration monitoring system

- Machinery that :
- is important
 - operates constantly
 - cannot be approached
 - deteriorates quickly



Portable off-line monitoring system

- Machinery that :
- is minimal impact from breakdown
 - is easy to be measured
 - deteriorates slowly



۱- پایش وضعیت آفلاین

۲- پایش وضعیت آنلاین

عیوب متداول در موتورهای الکتریکی قابل تشخیص با تجزیه و تحلیل تست ارتعاش

۱- عدم تعادل

*عدم نصب صحیح و بالانس الکتروموتور

*مشکل انجام فوندانسیون، شکستگی و تخریب آن

*تغییر شکل رتور بدلیل گرمای بیش از حد

*ساییدگی یا شکستگی کوپلینگ

*فرسودگی، شکستگی و یا عدم نصب صحیح فن خنک کننده

هنگامی که عدم تعادل در موتور الکتریکی تشخیص داده شود، اقدامات زیر توصیه می شود:

*مرور چک لیست تعمیر ونگه داری (تاریخ، نوع الکتروموتور، تعویض و....)

*بررسی کویلینک و فن خنک کننده

*بررسی داخلی تغییر شکل رتور و شفت محور

*انجام مجدد کالیبراسیون موتور و شفت الایمنت (هم محوری)

۲- عدم هم محوری (عدم الایمنت)

*انجام مجدد هم محوری والایمنت لیزری

*شکستگی پایه های الکترو موتور ویا تخریب فوندانسیون

*انبساط حرارتی بیش از حد

*ساییدگی یا شکستگی و فرسودگی کوپلینگ

اقدامات توصیه شده:

تست مجدد هم محوری والایمنت و تاثیر انبساط حرارتی

تست پایه ها و فوندانسیون

تست کوپلینگ

۳- مشکلات بلبرینگ

* مونتاژ و نصب غیر صحیح

* بارگذاری بیش از حد موتور و یا فرسودگی

* روان کاری نامناسب

* ایجاد ولتاژ در روی شفت و عدم اتصال صحیح به سیم زمین یا رینگ عایق

اقدامات توصیه شده:

نصب بلبرینگ و خوردگی، سایش آن را بررسی کنید

فرآینده روان کاری و روغنکاری را بررسی کنید

سیم ارت و رینگ عایق را بررسی کنید

۴- مشکلات الکتریکی

*شکاف هوایی نامناسب بین رتور و استاتور

*شکستگی و تغییر فرم میله های رتور(قفس سنجابی) یا قطعی سیم پیچهای

و جاروبک ها آن(رتورسیم پیچی)

*کیفیت پایین توان(عدم تعادل ولتاژها،وجود هارمونیک زیاد،خرابی

اینورتور،قطعی فاز،اتصالات الکتریکی نامناسب)

*مشکلات عایقی سیستم

اقدامات توصیه شده:

کیفیت توان را با دستگاه های اندازه گیری صحیح بررسی کنید

فاصله هوایی رتور و استاتور و پارامترهای رتور را بررسی کنید

تست عایقی موتور را با میگر انجام دهید

Velocity Test

				45
				28
				18
				11
				7
				4.5
				2.8
				1.8
				1.1
				0.7
				0.45
				0.28
Class I	Class II	Class III	Class IV	

Vibration velocity V_{rms} (mm/s)

unacceptable

unsatisfactory

satisfactory

good

Table Vibration Severity - ISO 10816-1

Vibration Velocity V_{rms}	Machine		Class I Small Machines	Class II Medium Machines	Class III Large Rigid Foundation	Class IV Large Soft Foundation
	in/s	mm/s				
0.01	0.01	0.28				
0.02	0.02	0.45				
0.03	0.03	0.71		GOOD		
0.04	0.04	1.12				
0.07	0.07	1.80				
0.11	0.11	2.80		SATISFACTORY		
0.18	0.18	4.50				
0.28	0.28	7.10		UNSATISFACTORY		
0.44	0.44	11.20				
0.70	0.70	18.00				
1.10	1.10	28.00		UNACCEPTABLE		
1.77	1.77	45.9				

Class 1: $P < 15Kw$

Class 2: $15Kw < P < 75Kw$

Class 3: $75Kw < P < 300KW$

Class 4: $300Kw < P$

Vibration causes and their characteristic frequencies

Possible cause	Dominant frequency	Direction	Comments
Imbalance	1x rotation frequency	Radial for dynamic imb., possibly axial	Amplitude proportional to imbalance and RPM; causes severe vibration to occur
Misalignment; bent shaft	1x rotation frequency often 2x and higher multiples	Radial and axial	Severe axial vibration and 2nd harmonic; best realigned with OPTALIGN® V or SYSTEM 2 TURBALIGN®
Bearing damage	High-frequency vibration	Radial and axial	May be diagnosed from vibration only through use of diagnostic functions or shock pulse analysis (SPM)
Sleeve bearing play	Subharmonic, exactly 1/2 or 1/3 of rotation frequency	Radial	Usually dependent upon RPM and operating temperature
Oil film whirl or whip (sleeve bearings)	40% - 50% of rotation frequency	Radial	Occurs with high-speed machines; phase fluctuates.

Vibration causes and their characteristic frequencies

Possible cause	Dominant frequency	Direction	Comments
Hysteresis whirl	Critical shaft rotation frequency	Radial	Vibrations are excited as machine climbs through critical RPM and remain at higher speeds. Remedy: Rotor must be reworked (mounting improved).
Gear tooth damage	Tooth mesh frequency and multiples thereof with sidebands located at multiples of rotation frequency	Radial and axial	Sidebands occur from modulation of tooth mesh vibration at rotation frequency; difficult to isolate due to superimposition.
Belt drive damage	Rotation frequency and multiples thereof	Radial	Additionally recommended: combined RPM and belt speed measurements to check for belt slippage.
Turbulence; cavitation	Blade/vane passing frequency	Radial and axial	Additionally recommended for pumps: shock pulse measurement at the pump housing.
Electrically induced vibration	Rotation frequency, 2x line frequency	Radial and axial	Sidebands may also occur located at multiples of the rotation frequency; vibration ceases when power is cut off.

دستگاه های اندازه گیری پیشنهادی جهت تست ارتعاش موتورهای الکتریکی

FLUKE

Fluke 805 FC Vibration Meter



BTM
Behrooz Tools Measuring



دستگاه تست ارتعاش و تست سریع
بلبرینگ، بیرینگ و یاتاقان الکتروموتورها و سیستم
های دوار مکانیکی بدون نیاز به باز نمودن سیستم

Table Crest Factor+

CF+	Severity
1 to 5	Good
6 to 10	Satisfactory
11 to 15	Unsatisfactory
above 15	Unacceptable

FLUKE

Fluke 805 FC Vibration Meter



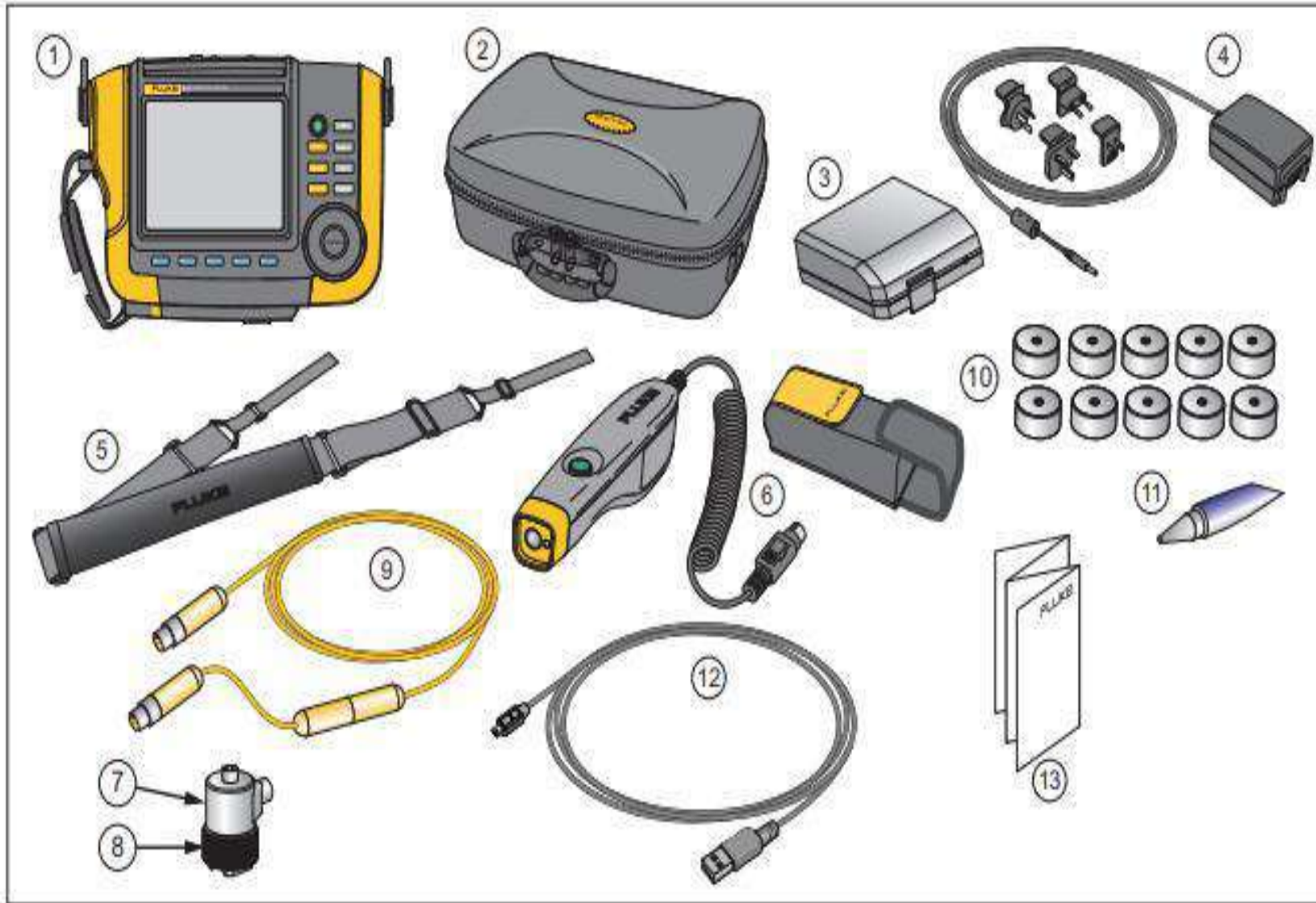
BTM
Behrooz Tools Measuring



FLUKE®

Fluke 810 Vibration Tester





- ① Vibration Tester
- ② Storage Case
- ③ Smart Battery Pack
- ④ Smart Battery Pack Charger and Adapters
- ⑤ Shoulder Strap
- ⑥ Tachometer and Pouch
- ⑦ Sensor
- ⑧ Sensor Magnet Mount
- ⑨ Sensor Quick Disconnect Cable
- ⑩ Sensor Mounting Pads (10-pack)
- ⑪ Adhesive
- ⑫ Mini USB to USB Cable
- ⑬ Quick Reference Guide

FLUKE

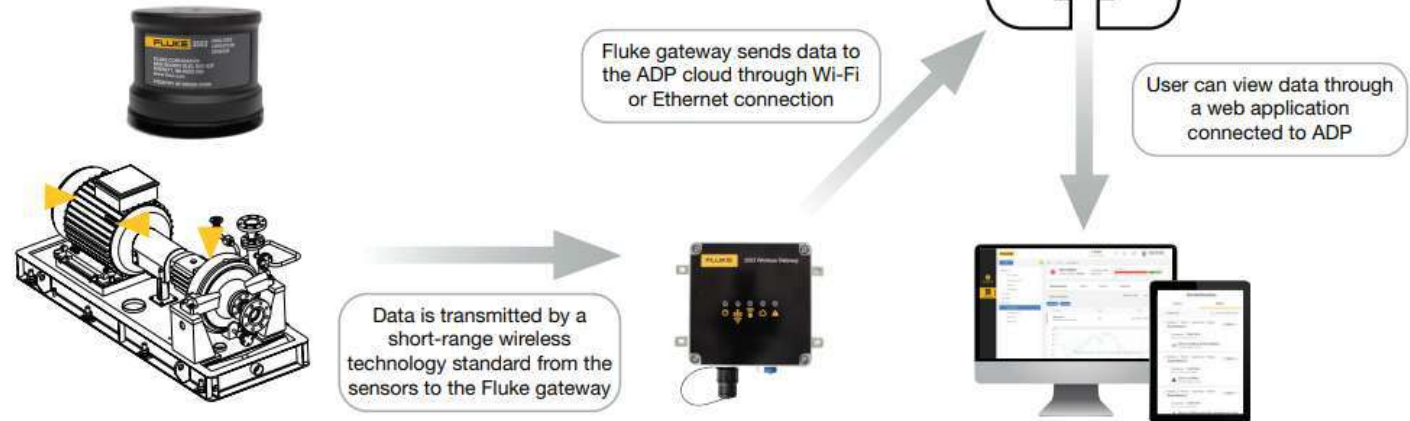
Reliability

Fluke 3563 Analysis Vibration Sensor

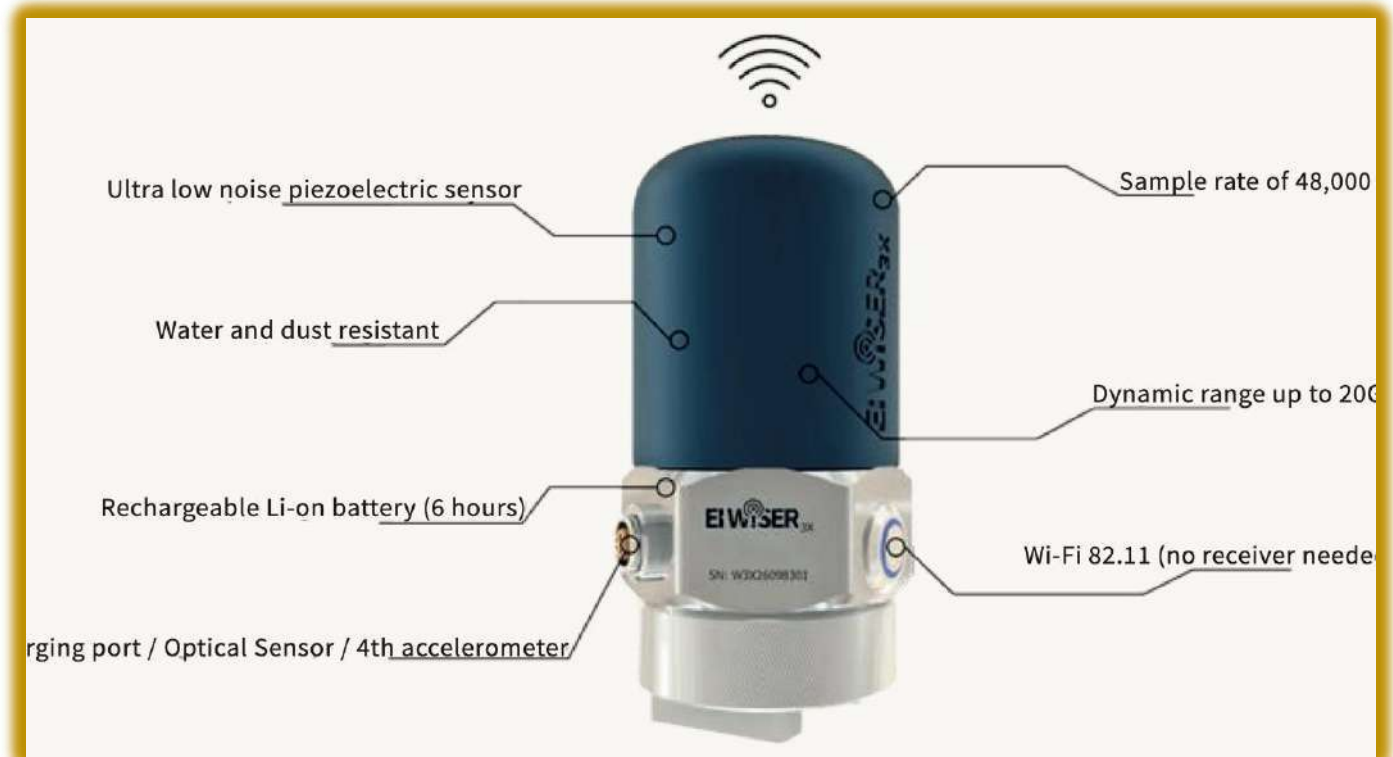
Wireless vibration sensor for machine fault analysis



How the Fluke 3563 works



WiSER 3X Triaxial Wireless Accelerometer



PHANTOM

WIRELESS MACHINE SURVEILLANCE



Wireless RPM sensor



Wireless Sensor Adapter

Wireless Sensor Adapter



Temperature

Wireless Amperage Sensor



SDT340

with Ultranalysis® Suite 3

Detect, measure,
analyze ultrasound
and vibration



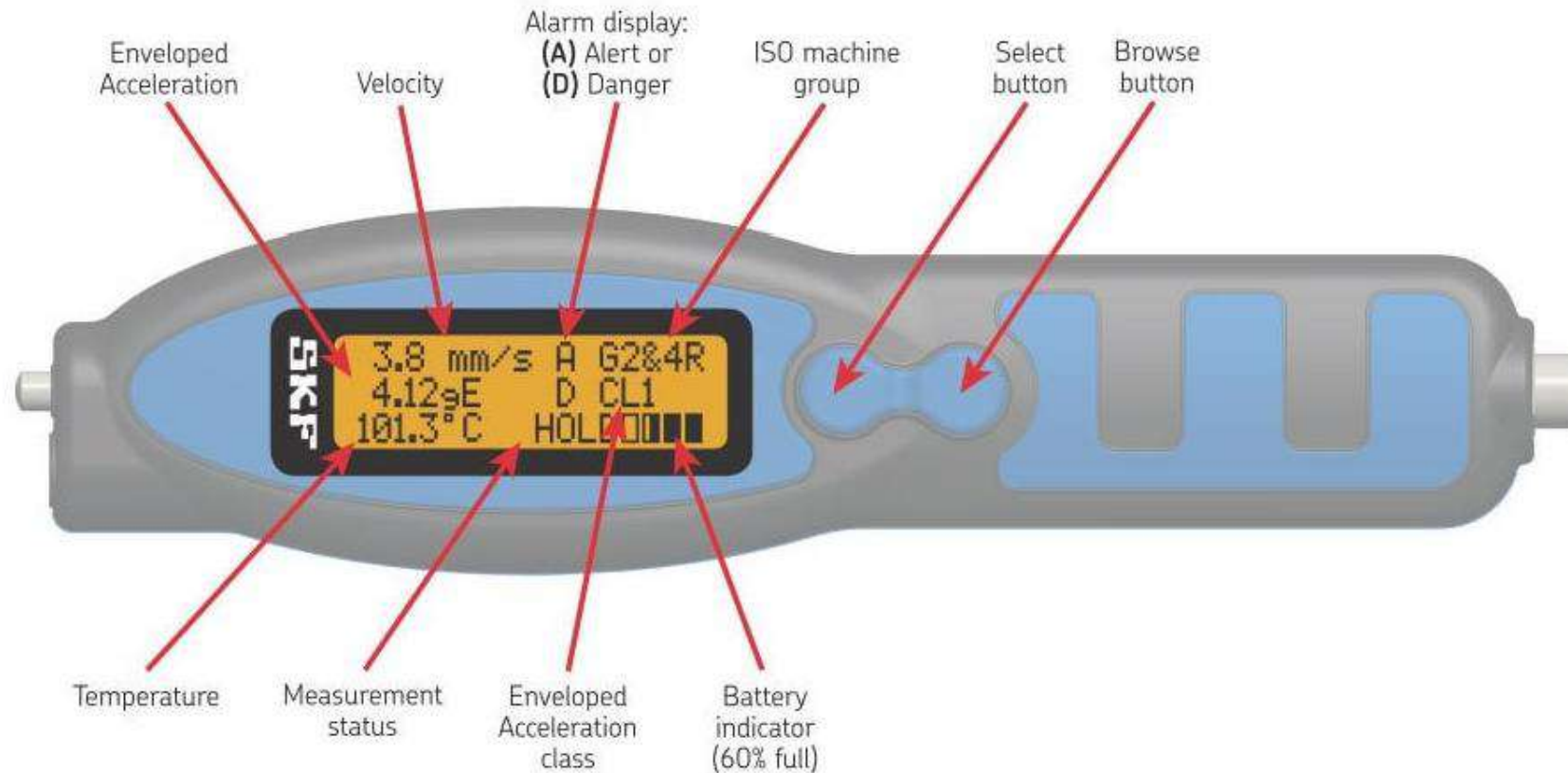
SKF Pulse™

Sensor controls and indicators:

- 1 Power button –**
Powers the sensor on and off
- 2 Battery LED (green, red) –**
Indicates status of battery charge
- 3 Communication LED (green, red) –**
Indicates sensor connection status to app and when firmware updates are in progress
- 4 All-purpose check LED –**
For future use



SKF CMAS 100-SL Handheld Vibration Meter



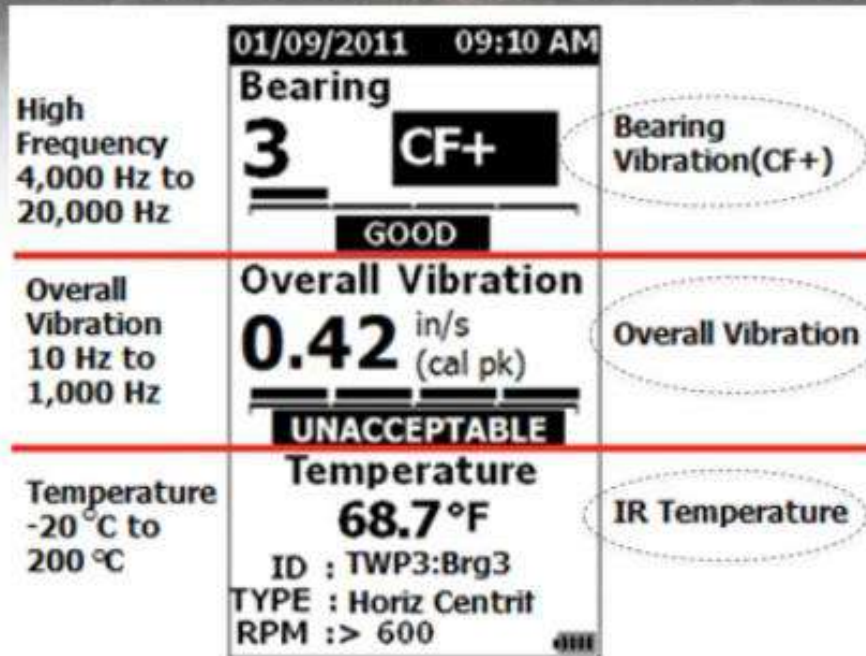
MarMonix
Promote your assessment

MVB-200
Vibration meter



Parameter	Values
Acceleration range	0.1~199.9 m/s ²
Velocity range	0.1~1999.9 m/s
Displacement	0.001~1.999 mm (P - P)
Acceleration (Freq)	10Hz~1KHz (LO); 1KHz~15KHz (HI)
Velocity (Freq)	10Hz~1KHz (LO)
Displacement (Freq)	10Hz~1KHz (LO)
Accuracy	±5%H±2digits
LCD display	3 1/2 digits display
Data output	AC output 2 V peak (display full scale)
Load impedance	10K or more earphones can be connected
Operation temperature	0~40°C
Power supply	1*9V battery
Dimensions	175*67*33MM
Weight	134.5g

What does it measure?



805 Vibration Meter is Fluke's multifunction vibration checker which

- Provides quantifiable results of bearing condition, overall vibration, temperature
- Assesses the severity on a severity scale
- Provides ability to upload the data to PC for later trending



Compare Results

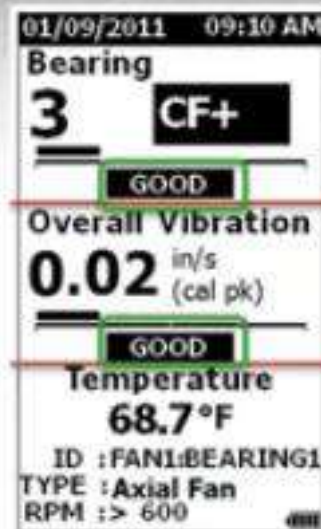


Measure location



805

No fault



Imbalance

